PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number: 2002-303665 (43)Date of publication of application: 18.10.2002

(51)Int.Cl. G01s 5/14

H04Q 7/34

(21)Application number: 2001-303782 (71)Applicant: MATSUSHITA ELECTRIC

WORKS LTD

SIRF TECHNOLOGY INC

(22)Date of filing: 28.09.2001 (72)Inventor: TSUJIMOTO IKUO

SUZUKI JUNICHI CHANG CHIAYEE STEVE GARIN LIONEL JACQUES

PANDE ASHUTOSH

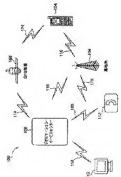
(30)Priority

Priority number: 2001 828066 Priority date: 05.04.2001 Priority country: US

(54) POSITIONING SYSTEM BASED UPON GPS FOR MOBILE GPS TERMINAL (57)Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To provide a GPS terminal positioning system for all places of a mobile GPS terminal which is equipped with a communication function as portable telephone.

SOLUTION: This system includes a GPS which receives and processes a GPS signal, a system selecting means which determines a positioning system according to the state of the GPS, and a communication system which is coupled with the system selecting means and exchanges data with a location support server. The location support server is equipped with a support data generation part which generates location support data and a communication control unit and transmits the location support data to the GPS terminal through a network



(19)日本国特許庁 (JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出顧公開番号 特開2002-303665 (P2002-303665A)

(43)公開日 平成14年10月18日(2002, 10, 18)

(51) Int.Cl.7		識別和号	FΙ		7	~73~ド(参考)
G01S	5/14		C01S	5/14		5 J 0 6 2
H 0 4 Q	7/34		H04B	7/26	1.06A	5 K 0 6 7

審査請求 未請求 請求項の数21 〇L (全 11 頁)

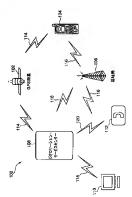
(21)出顯番号	特願2001-303782(P2001-303782)	(71)出頭人	000005832
(22) 川崎日	平成13年9月28日(2001.9.28)		松下電工株式会社 大阪府門真市大字門真1048番地
		(71) 出職人	501382085
(31)優先権主張番号	09/828066		サーフ テクノロジー インコーポレイテ
(32)優先日	平成13年4月5日(2001.4.5)		ッド
(33)優先權主張国	米国 (US)		アメリカ合衆国 カリフォルニア州
			95112 サンノゼ イースト プロコー
			ロード 148
		(74)代理人	100067828
			弁理士 小谷 悦司 (外2名)
			最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 移動GPS端末におけるGPSに基づく位置決定システム

(57)【要約】 (修正有)

【課題】携帯電話としての通信機能を備えた移動GPS 端末のあらゆる場所におけるGPS端末位置決定システ ムを提供する。

【解決手段】GPS信号を受信して処理するGPS部と、GPS部が概能に基づき位置決定方式を決定さる大選択手段およびこれに結合されてロケーション支援サーバとの間でデータの交換を行う通信システムを含む。ロケーション支援サーバーはロケーション支援データを作成するための支援データを生成部と、通信制御部を備え、ネットワークを介してロケーション支援データをGPS端末に伝える



【特許請求の範囲】

【請求項1】 GPS信号を受信して処理するためのの PS部と、GPS部の状態に基づいて位置決定方式を決 定する、GPS部に外付けされた方式選択手段と、GP S部および方式選択手段に結合され、ロケーション支援 サーバとの間でデーの近信および受信を行なう通信シ ステムとを過ごたGPS端末と

ロケーション支援データを形成するための支援データ生 成部と、前記GPS端末との間でデータの送信および受 信を行なうための通信制制能とを備え、通信キットワー クを介して前記GPS端末の通信システムと通信するロ ケーション支援サーバと、を備えたことを特徴とするグ ローバルボジショニングシステム (GPS) に基づく位 部決定システム、

【請求項2】 前記ロケーション支援サーバは、前記G PS端末から受信されたデータに基づいて当該GPS端 末の位置を計算することを特徴とする請求項1記載の位 置決定システム。

【請求項3】 前記方式選択手段は、前記GPS部の状態に基づいて前記GPS部の動作モードを決定するモー ド決定手段を備えたことを特徴とする請求項1記載の位 置決定システム。

【請求項4】 前記GPS部の状態は、受信された衛星 信号の信号レベル、信号が受信された衛星の数、衛星を 探索するために使用される周波数範囲、現在の探索状 況、および位置決定処理シーケンスにおける状態を含む グループから遊供された少なくとも1つのパラメータに よって決定されることを特徴とする請求項3記載の位置 法定システム

【請求項5】 前記GPS部の状態に基づいて推定位置 決定時間を計算するための時間推定手段をさらに備え、 前記モード決定手段は、計算された推定位置決定時間に 基づいてGPS部の動作モードを決定することを特徴と する請求項3記載の位置決定システム。

【請求項6】 前記モード決定手段は、前記のPS婚未 と前記ロケーション支援サーバの間の通信ネットワーク の通信状態、通信費用、およびユーザ要求を含むグルー プから選択された少なくとも1つのパラメータを使用す ることによって動作モードを決定し、ユーザ要求は、位 窓次定精度 (色質決定時間、および位置 決定感度を含むグループから選択された少なくとも1つ の要求であることを特徴とする請求項3記載の位置決定 システム、

【請求項7】 通信状態は、前記ロケーション支援サー 小への通信リンクの可用性、前記母PS端末と前記ロケ ーション支援サーバの間の実勢データ伝送速度、および 前記母PS端末と前記ロケーション支援サーバの間の通 信遅延特性を含むグループから選択されてかなくとも1 つのパラメータによって決定されることを特徴とする請 求項も記載の付置決定システム。 【請求項8】 前記信 PS 端末は、端末が背質したGP S端末の位置の宛先を選択し、この位置を注信するため の端末院北計質手段をさらに備え、前記ロケーション支 援サーバは、サーバが計算した前記GP S端末の位置の 宛先を選択し、かつサーバが計算したGP S端末の位置 を送信するためのサーバの記算手段をさらに備えたこ とを特徴とする請求項3混扱の位置決定システム。

【請求項9】 計算された前記GPS端末の位置の宛先 は前記GPS端末と前記ロケーション支援サーバの間で 共用されることを特徴とする請求項8記載の位置決定シ ステム。

【請求項10】 前記方式選択手段は、GPS部の状態 に基づいて、前記ロケーション支援データを取得するた めの方法を決定するための支援データ決定手段を備えた ことを特徴とする額求項 [計載の位置決定システム、

【請求項11】 前記GPS部の状態は、受信された衛星信号の信号レベル、信号が受信された衛星の数、衛星 を探索するため使用された周波数範囲、衛星を探索する ため使用された時間範囲に、現在の探索状態。および位 置決定処理シーケンスにおける状態を含むグループから 選択された少なくとも1つのパラメータによって決定さ れることを特徴とする請求項10記載の位置決定システム

【請求項12】 前記GPS部の状態に基づいて推定位 置決定時間を計算するための時間推定手段をさらに備 え、前記支援データ決定手段よ、計算された推定位置決 定時間に基づいて取得方法を決定することを特徴とする 請求項10 新鍵の位置決定ンステム。

【請求項13】 前記支援データ決定手段は、前記GP S端末と前記ロケンション支援サーバの間の通信ネット ワークの通信状態、通信費用、およびユーザ要求から成 るグループから選択された少なくとも1つのパラメータ に基づいて取得方法を決定し、ユーザ要求は、位置決定 構度、位置決定時間、位置決定費用、および電波定感 度からなるグループから選択された少なくとも1つの要 まであることを特徴とする請求項10記載の位置決定シ ステム、

【請求項14】 前記通信ネットワークの通信状態は、 前記ロケーション支援サーバに対する通信リンクの可比 化、前記通信ネットワークの契約データ伝送速度、払 び前記通信ネットワークの通信遅延特性から成るグルー プから選択された少なくとも1つのバラメータによって 決定されることを特徴とする請求項13記載の位置決定 システム、

【請求項15】 前記GPS端未はさらに、前記GPS 備末の宛先を選択し、端末によって計算された前記GP S端末の位置を送信するための端末宛先計算手段を備 え、前記ロケーション支援サーバはさらに、前記GP 都末の宛先を選択し、サーバによって計算された前記G PS端末の位置を送信するためのサーバ宛法計算手段を 備えたことを特徴とする請求項10記載の位置決定システム。

【請求項16】 サーバによって計算された前記GPS 端末の位置および端末によって計算された前記GPS端 末の位置の少なくとも1つが前記GPS端末と前記ロケ 一ション支援サーバの間で共用されることを特徴とする 請求項15記載の位置決定ンステム。

【請求項17】 前記支援デーク決定手段から前記GP S端末に送信される支援デークは前記GPS部の状態の 変化に基づいて動的に変更されることを特徴とする請求 項10記載の位置決定システム。

【請求項18】 前記信 PS部と前記方式選択手段は前 記信 PS部と前記方式選択手段の間で情報を送受信する ことを特徴とする請求項1直線の位置決定システム。 【請求項19】 情報は前記 GPS部のリアルタイムデ ータおよび状候可能なサービスの品質を表わすメッセー ジからなるグループから選択されることを特徴とする請 求項18計載の位置決定システム。

【請求項20】 前記提供可能なサービスの品質を表わ すメッセージは、位置決定構成の要求と推定値、位置決 定時間の要求と推定値、位置決定機成の要求と推定値、 すなわち支援データの必要性、および好ましい動作モー ドからなるグループから選択された少なくとも1つのメ ッセージであることを特徴とする請求項19記載の位置 決定システム。

【請求項21】 GPS信号を受信して処理するための GPS部と、GPS部に外付けされて、GPS部の状態 に基づいて位置決定方式を決定する方式選択手段と、を 備えたことを特徴とするGPS端末。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明は概してグローバルボジショニングシステム(GPS)移動端末に関し、特に GPS端末用の通信制御処理(Call Process: CP) に関するものである。

[00002]

【従来の技術】携帯電話および携帯電話の関連技術は世 界中で日常生活の一部になっている。携帯電話を使って 音声、データ、さらにインターネット・アクセス等のそ の他のサービスを提供することは、セルラーシステムの ユーザに多大の便宜をもたらした。

【0003】携帯電話市場における現在の目標は、グロ ーバルボジショニングシステム (GPS) 技術を携帯電 結機器およびその他の無線式トランシーバに組み込むこ とである。携帯電話におけるGPS情報はユーザによっ て使用されたとき、ナビゲーションおよびロケーション ・サービス、または電話の位置を緊急離設、響察、また は友人等の外部の者に知らせたり、または携帯電話ユー ザの位置の特定を容易にすることができる。

【0004】さらに、携帯電話に供給されるGPSデー

タは、携帯電話ユーザが位置を特定しようとしている他 の場所または他の携帯電話の方向、緯度および経接位 医、携帯電話エーザのほかの目標物に対する相対的位置 の決定、インターネット・マップまたはその他のGPS マッピング技術を介した携帯電話ユーザに対する指示の ため機能構造工ーザが使用することができる。

【0005】携帯電話は、多くの環境、例とば、屋外、 屋内、循市環境、または田販地帯で、使用することがで きる。GPS受信機を組み込まで、携帯電影が、PS 信号 の受信を妨げられるため、GPS信号を受信できない場 合が多くある。稲会のビルの台間、変生した草木の寒、 または飲息が自然上したり阿索の原因となる精造物 が、携帯電話の位置を確定するため必要な情報を受信機 が得るのを妨げる。そこで、セルラーシステムを使うこ で、GPS受信機が必要を計算を行なうたの情報を GPS受信機に送ることができるが、どのような情報が 必要とされるのか判断機能に現在のところ、適信制御処理装置には存在しない。

【0006】この技術分野には、GPS利用可能な携帯 電話に対する需要がある。更にまた、この技術分野には 通信制御処理装置での意思決定知能に対する要望があ る。

[0007]

【発明の廣要】上述した従来技術における制約を最少にするため、さらに本明組書を読み、理解することで明らかになるその他の制約を最少にするため、本界明は、GPS端末の位置を特定するシステムを開示する。このシステムはGPS端末はGPS信を受信して処理するためのGPS部、GPS部に外付けされ、GPS部の状態に基づいて位置決定方式を決定する方式選択手段、およびGPS部よび方式選択手段は合きれて、ローション支援サーバとの間でデータの送信および受信を行なう通信システムを含む。ロケーション支援サーバは通信ト・トワークを介してGPS部よびでGPS部は大のででデータの送信および受信を行なう通信システムを通信し、さらにロケーション支援データを形成するための支援データを形成するための支援データを表なうかかの価値制能を備する。

【0008】本発明の目的は、GPSを利用した携帯電話を提供することである。本発明のもう一つの目的は、 通信制御処理装置内に窓思決定知能を有するシステムを 提供することである。

[0009]

【発明の実験の形態】 肝ましい実施の形態についての以 下の説明では、その一部を構成する派付の図画に差づい て、また図画には実施の形態として、発明を実施するこ とが可能な特定の実施の形態が示されている。他の実施 の形態を用いることも可能であり、さらに本条明の範囲 から逸散することなく構造上の変更をなすことができる のは言うまでもない。

【0010】(概要)GPS構成要素を無線通信システ ムと一体化する際は、GPSシステムは、通常の無線通 信ユーザが遭遇する条件下でGPS衛星を捕捉して追尾 する能力を有する必要がある。これらの条件の幾つか、 例えば、屋内での使用、衛星を視界から隠す超高層ビル 群を擁する商業地域等、空がよく見通せない人口密度の 高い都市部での使用等は地上の無線通信システムではあ りうることだが、GPSシステムでは困難な状況をもた らす。GPS受信機が外部の支援を全く受けない通常の スタンドアローン・モードのGPSは長いTTFF(T ime To First Fix)時間の問題を有 し、さらに、屋内または空がよく見通せない状態では、 GPS衛星を補足する能力が限定される。幾つかのその 他の情報があっても、エフェメリスをGPSシステムか ら受信機自身で取得する必要があり、さらにそのような 情報を確実に取得するために強力な信号を必要とするの で、TTFF時間は30秒を超える可能性がある。GP Sシステムに必要なこれらの条件は、取得位置情報の信 類性ならびに移動式GPS端末装置の消費エネルギーに 影響する。

【0011】(年発別の概要) 本発明では、サーバ・ク ライアント (またはサーバ端末) アーキテクチャが使用 される。端末原ユーザは携帯電話等のGBS端末を有 し、端末のユーザ・インターフェース部分を介して端末 に直接アクセスすることができる。サーバ剛ユーザーは サーバのユーザ・インターフェース部分を介して、ま はネットワークを介してユーザ端末からサーバにアクセ スできる。したがって、ユーザからの位置決定要求は端 末およびサーバの両方で受信される必要がある。さら に、位置決定の結果の通知は端末側ユーザおよびサーバ 側ユーザの両方に対してなされる必要がある。

【0012】(GPSアーキテクチャ) 図1はセルラー 環境で使用される通常のGPSアーキテクチャを示す。 本発明の無線線末ロケーション技術はGP5技術を使用 して、E911およびジオロケーションサービスの実施 を支援するための種々の無線線末装置に対応する。本党 明によって可能とされる低コスト、低電力、高性能およ び高精度のGPS受信機、ならびに無線ネットワーク通 信サービスを利用することによって、本発明の無線端末 ロケーション技術は無線式GPSに対して信頼性が高 く、経済的交が解決策を提供する。

【0013】本発明の無線端末ロケーション技術は、完全なスタンドアローン・モードからネットワーク援用モード、ネットワークによるサービス・モード、その他のモードに至るあらゆる種類のジオロケーションサービスに対応する。本発明の技術はまた、CDMA、TDMA、AMP、およびボケットベル(登録施標)さえも含む広範な無線通信ブラットフォームに対応する。図1は無線端末ロケーション技術の概念を示す。

【0014】システム100は、軌道上にあるGPS衛

星102の天空における位置を何示するGPS衛星10 2、GPS受信機を含む無線GPS第末104、基地局 106、ジオロケーション・サーバ)・サービスセンタ -108、ジオロケーション・エンドアプリケーション 110、およびパブリック・セイフティ・アンサーリン グ・ポイント(PSAP) 112を示す

【0015】GPS衛星102は、無線GPS端末10 4およびジオロケーション・サーバ108において受信 される分散スペクトル信号114を送信する。説明を容 易にするため、その他のGPS衛星102は図示してい ないが、その他のGPS衛星102も、無線GPS端末 104およびジオロケーション・サーバ108によって 受信される信号114を送信している。無線GPS端末 104が十分強力な信号114を受信できるならば、無 線GPS端末104内のGPS受信機は、GPSで通常 行なわれるように、無線GPS端末104の位置を計算 できる。無線GPS端末は通常十分強力な信号114を 受信することができないか、無線GPS端末104の位 置を自動的に計算するのに十分な数のGPS衛星102 から信号を受信することができない場合、それでも基地 局106とは通信することができる。したがって、基地 局106は信号116を介して情報をGPS端末104 に送って、GPS端末104に位置を計算させることが できる。基地局106が情報をGPS端末104に送信 してGPS端末104に位置を計算させる場合は、「無 線援用GPS」と呼ばれる。さらに、基地局106は支 援データをジオロケーション・サーバ108からGPS 端末104に送ってGPS端末104にその位置を計算 させることができるか、または情報をGPS端末104 からジオロケーション・サーバ108に送ってジオロケ ーション・サーバ108にGPS端末104の位置を計 算させることができる。基地局106が情報をジオロケ ーション・サーバ108からGPS端末104に転送す るときは、「ネットワーク支援GPS」と呼ばれる。一 方、基地局106が情報をGPS端末104からジオロ ケーション・サーバ108に転送してジオロケーション サーバ108にGPS端末104の位置を計算させる ときは、「ネットワーク中心GPS」と呼ばれる。

【0016】ジオロケーション・サーバ108はまた信号118を介してジオロケーション・エンド・アプリケーション110と通信し、信号120を介してPSAP112と通信する。これらの信号118および120は無線リンクまたは陸上電話ネットワークのいずれか、またはその他の有線ネットワークを介することが可能であった。

【0017】本発明の無線GPS端末104ロケーション技術は2つの主要サービスシステムを含む、すなわち、本発明のGPS受信機を有する無線GPS端末104と、本発明のジオロケーション・ソフトウェア・モジュールを含むジオロケーション・サーバ108である。

さらに、2種類の支援システムがある。すなわち、ネットワーク情報を送機構を提供する基地局(BS)106 基幹施設と、ジオローション・ネットワーク・サービ ステムション・ステムを含めるPSAP112またはアプリケーション110システムである。

【0018】図2は通信制御処理部と本発明のGPS部 間の通常のインターフェースを示す。

【0019】図2に示すように、GPS端末104は適制即理(CP)部200とグローバルボジショニングシステム(GPS)部202を含む。GPS端末内において、または別の実施聴様では、GPS端末104とGPS端末104とGPS端末104とGPS部200とGPS部202の間の通信が行なわれる。これらの通信は信号をCP部200からGPS部202に転送させ、通常はシリアル通信線204およびハードウェア線206上で行なわれるが、所望によりその他の接続が可能である。

【0020】例えば、もう1つの実施の邦稼では、CP 部200とGPS部202はディジタル・プロセッサお よびその他の回路を共用することができる、そのような 場合は、各部の間の通信はクスク間通信によって行なう ことができ、CP部200とGPS部202の間の時間 または周波数転送等の所定のデータ転送はハードウェア 線206を使用しないが、回路の内部で行なわれるか、 または国路設計によっては、転送は必要とされないであ ろう。

【0021】(GPS端末)図3は本発明のGPS端末 104の詳細を示す。

【0022】GPS測位モード切替の中心となる制御が通信制御処理(Gall Process: CP)によって行われるGPS端末(CPセントリックGPS)104(300)は、ユーザによって発生された位置決定要求302を受信し、位置決定結果304をユーザ・インターフェース306を介して表示することができる。次に、ユーザ・インターフェース306は位置決定要求308を成し、この位置決定要求308は、GPS編末30の位置を決定するため、どの変数が設定されるべきか等の決定に除して処理部310によって使用される。

【0023】位置決定要求308には、位置決定要件、例えば、位置決定特度、位置決定時間、位置決定費用、および宛元通肌、例えば、6PS端未順か、またはジオロケーション・サーバ側か、ユーザのどちら側に位置決定結果が送信されるべきかが含まれる。宛然に関する情報は6PS端末104の処理部310に記憶され、経路および位置決定の結果(位置決定結果)をユーザに知らせるために使用される。位置決定要件は次にモード決定手段312および支援デーク決定手段314に送信される。

【0024】モード決定手段312および支援データ決 定手段314はGPS部202と界接する。モード決定 手段312は情報、例えば、位置決定要件等をGPS部202に送る。GPS部202は次にGPS部202の 状態情報318をモード決定手段312に送る。

【0025】支援データ決定手段314は、GPS部2 02によって実行されるGPS信号の捕捉または追尾の ため支援データ決定手段314に援助を求める要求32 ○をGPS部202から受け取る。支援データ決定手段 314は支援データ321をGPS部202に返す。 【0026】(GPS端末の動作)通常は、ユーザはユ ーザ・インターフェース306を介してGPS端末10 4にアクセスする。ユーザは位置決定要求302を出 し、その要求308は処理部310に渡される。位置決 定要求に含まれる宛先通知は処理部310に記憶され る。処理部310はモード決定手段312を介して、G PS部202が何のモードを使用するかを決定する。G PS部202は問い合わせがなくても、または問い合わ せに応じて予測された精度およびTTFFをモード決定 手段312および支援データ決定手段314に提供す る.

【0027】モード決定手段312はもう1つの入力、 すなわちネットワーク通信状態入力322を使って、G PS部202がどの状態で動作されるかを決定する。ネットワークが使用可能でない場合は、GPS部202は スタンドアローン・モードで動作する。そうでない場合 は、GPS部202の状態結果318に応じて、GPS 部202はその他のモードで動作可能である。

【0028】ネットワーク通信状態入力322が、ネットワークが使用可能であることを示した場合は、支援アーク決定手段314はネットワーク接続324を介してサーバ108に陶略位置要求を求めることができる。そのような関略位置が入手可能である場合は、サーバ108は開修位置326を支援アーク決定手段314に提供し、支援アーク決定手段314は支援321をGPS部2021を設計する。

【0029】GPS端末104の位置がサーバ108に よって要求された場合は、位置決定要求328がネット ワークを介してサーバ108から処理部310に送られ る。処理部310位また位置決定結果330をサーバ1 08に報告するとともに、位置決定結果332をサーバ 108と共用することができる。

【0030】位置決定結果334(位置計算)がGPS 端末104によって決定されるときは、そのような情報 および突流過期は、GPS端末、特に適信制物処理のモード決定手段312部分が、サーバ108がDGPS補正 (Differential補正)等の最終計算を行なっネットワーク中心モードを選択するときに、リンク332を介してサーバ1081位置をサーバのユーザに報告するか、突然 中バ1081位置をサーバのユーザに報告するか、気光 国知に基づいてGPS端末104位送り返す。GPS端末104の位置を

決定する場合は、それ以上の支援を必要とせず、したがって、支援のため情報がサーバ108に送信される必要がない。最後に、位置をGPS端末ユーザに送ることが宛先通知によって指示されている場合は、ユーザに表示304するため、位置結果336が処理部310からユーザ・インターフェース306に転送される。一方、最終位置結果336は宛先通知に基づいてジオロケーション・サーバ108に送られる。

【0031】(モード決定手段)モード決定手段312 は位置決定要求302、GFS部202の状態318、 およびネットワーク322の状態に基づいて最適な位置 決定モードを選択する。スクンドアローン・モード、ネ ットワーク支援モードおよびサーバ中心モード等の幾つ かの位置決定モードがモード決定手段312にとって使 用可能である。

【0032】スタンドアローン・モードは、端末のみが

位置決定を実行するためのモードである。ネットワーク 支援モードは、サーバによって支援される端末が位置決 定を実行するためのモードである。サーバル心モード は、サーバが位置決定を実行するためのモードである。 (0033) モード決定手段312は最初に要求302 を介して位置決定更件を取得する。これらの要件は位置 決定要求302によって指定することができ、または前 もってGPS端末104に保持しておくこともできる。 また、位置決定要件は、位置決定処理中にCPS端末1 04のユーザ・インターフェース部306を介して問い 合わせることによって取得することできる。位置決定 要件は位置決定情模要求、位置決定恋度要求、位置決定

【0034】モード決定手段312は、モード決定手段312が位置決定費用要求およびネットワークの通信状態322から、ネットワークを使用するモードが無効にされていると判定したとき、スタンドアローン・モードを選択する。ネットワークを使用するモードはネットワーク支援モード、およびサーバ中心モードである。モード決定手段312はまた、費用がユーザによる位置決定費用要求を超えたとき、またはネットワークを使用することが不可能なときも、スタンドアローン・モードを選択する。

時間要求、および位置決定費用要求を含む。

【0035】次に、モード決定手段312は位置決定精 度要求を調べ、精度要求がGPS端末104による位置 決定の可能なレベルを超えた場合、もっと精度の高い位 置決定動作を可能にするサーバ中心モードが選択され る。さらに、ネットワークの通信状態の通信遅延が、ネ

る。さらに、ネットワークの適信表態の適信表態が、ネットワークを使用する位置決定モードで必要な精度を保 証することができる上限を超えたときは、スタンドアロ ーン・モードが選択される。

【0036】次に、モード決定手段312は位置決定感 度要求およびGPS部202の位置決定状態に基づい て、サーバ108による支援が必要かどうかを判定す る。 抽提される衛星の信号レベルが、 端末がエフェメリ ス (航法メッセージ) および時間を取得できる下限以下 であり、さらに直流快速態度要求が、このレベル以下の レベルの信号によって位置決定が可能な態度を要求する 場合は、サーバ108からの支援が位置決定にとって不 可欠であるので、ネットワーク支援モードが選択され る。

【0037】モード決定手段312は各モードについて 位置決定時間の予測計算を実行し、その結果を位置決定 要件の位置決定時間要求と比較する。位置決定時間の予 測には、GPS部202の位置決定状態318が使用さ れる。GPS部202の位置決定状態318が使用さ にとって必要な正確な時間およびエフェメリス(航法メ ャモージ)の存在/欠加、福星排捉およびた電法定動作 におけるGPS部の現在の形態、排捉された衛星の敷、 および使用される衛尾の排捉状態として排捉衛星の敷、 および使用される衛尾の排捉状態として排捉衛星の原 りベルを会む、位置決定時間の予測には、位数定定状態 318に加えて、ネットワークの通信状態322および 位置決定頭来302の位置決定要件の位置決定感度要求 が使用される

【0038】子側された位置決定時間が位置決定時間要 求よりも極いときは、モード決定手段312は位置決定 費用を優先し、スタンドアローン・モードを選択する。 子側された位置決定時間が位置決定時間要求よりも長い ときは、位置決定時間を最少にするモードが選択され

【0039】(支援データ決定手段)支援データ決定手 段314はサーバ108からの機略位置データ326を 処理し、GP 58202がどのような支援データ(あっ たとしたら)を必要とするかを判断する。端末概略位置 326はGP 5都202によってGP S衛星102から の信号をよりを指数するためを用きむる。

【0040】支援データ決定手段314は、位置要求3 02がなされたとき、先ずユーザによって指定された位 電決定要件を取得する。これらの要件は位置決定要求3 02によって指定することができ、前もってGPS端末 104に保持することもできる。さらに、位置決定要件 は、位置決定処理中にGPS端末104のユーザ・イン ターフェースを介して問い合わせることによって取得す ることができる。

【0041】支援データ決定手段314は、機略位置データ326がある場合と、ない場合の両方について、位置決定時間か予縄計算を存なう。これらの結果は位置決定時間要求および要求302内の位置決定要件と比較される。支援データ決定手段314はまたGFS部202の位置決定状態320は以下のうちの1つまたは複数である。すなわち、最後の位置からの1つまたは複数である。すなわち、最後の位置からの1つまたは複数である。すなわち、最後の位置からのFS部202における位置計算の有無、GPS部202における位置計算の有無、GPS部202における位置計算の有無

在の処理段階、捕捉された衛星の数、および捕捉された 衛星の信号レベルである。

【0042】子側された位置決時制部位置決時制等 東よりも思いときは、支援デーク決定手段314は、 略位置デーク326を取得することなく、GPS部20 2がGPS部202の位置決定状態320を確認しなが ら位置決定を実行するのを待つ。GPS部202の位置 映定状態320に変化があった場合は、流体は置決定 時間の子測計算処理に戻る。概略位置が決定される前に GPS部202が位置が算を完了した場合は、機略位置 データ326の取得は皆能される。

【0043】子測された位置決定時間か位置決定時間要求よりも長い場合は、概略位置を取得する時点における位置決定時間および費用、例は、ネットワークを使用する特定の単位時間当たり費用において要する時間量、ネットワークによって送られる情報の費用等が計算される。費用を適正に決定するため、概略位置を取得するの使用されるホットワークの通信速度、適高費用、および概略位置取得サービスの費用等の状態が使用される。子測された計算時間、概略位置を取得する費用、および要求された信置決定時間に応じて、概略位置をサーバ108から得ることができる。

【0044】 概略位置が取得される場合でさえ位置決定 時間が短くならないとき、または要求された費用が位置 決定費用要求を超える場合は、概略位置は取得されな い。さらに、サーバに接続不可能な場合は、概略位置は 取得されず、装置は衛星結構処理を総行する。

【0045】(サーバ動作)図4は本発明によるサーバ 108を示す。

【0046】システム400は、ユーザ・インターフェ ース402、処理部404、動作部406、および支援 データ作成手段408を有するサーバ108を示す。 【0047】ユーザ・インターフェース402はサーバ 108のユーザから位置要求410を受け取り、位置決 定結駅412をユーザに送ることができる。ユーザ・イ ンターフェースはまた要求414を処理部404に送 り、処理部404から結果416を受け取る。

【0048】処理部404は、サーバが計復した結果3 28をGPPS端末300に送り、端末が計復した結果3 30をGPS端末300から受け取り、結果もよび宛先 通知332をGPS端末300か処理部310と共用する。処理部404はまた動作部406から位置決定結果 を受け取る。

【0049】動作部406は支援データ作級手段408 から支援データ418を受け取り、データ418を使っ て位置結果420を決定して処理部404に報告する か、または、要求324に原答して、または自動的に支 援データ326をGPS端末104に送るかのいずれか である。

【0050】(サーバ動作) ユーザ・インターフェース

402は、ユーザが直接位置決定要求をサーバ108に 入力することと、ネットワークを介してユーザ端末から 位置決定要求を入力することを可能にする。位置決定要 求410には、位置決定費件、例えば、位置決定構度、 位置決定時間。位置決定費件、例えば、位置決定構度、 位置決定時間。位置決定費件、例えば、位置決定通知が合ま れる。サーバ108の処理部404は、入力され位施 放定要求328をGPS端末104の処理部310に送 る。さらに、位置決定要求に含まれる宛先通知情報は、 位置決定請果の通知で使用するためサーバ108の処理 3404に記憶され、さらにリンク332を介してGP S端末104にも送られる。位置決定結果は、モード決 定手段310によって選択された位置決定モードに応じ て、GPS端末104のGPS部202か、またはサーバ108の動物部406のいずれかで得られる

【0051】位置決定結果がGPS端末104のGPS 第202で得られるときは、GPS第202は位置決定 結果334をGPS端末104の処理部310に送る。 GPS端末104の処理部310は位置決定結果304 をユーザ・インターフェース306を介してユーザに知 とせるか、または記憶された宛先通知情報に基づいて位 置決定結果330をサーバ108の処理部404に送 る。サーバ108の処理部404に送られた位置決定結 果330は、記憶された宛先通知情報に基づいてサーバ 108に伝えられる。

【0052】位置決定結果がサーバ108の動作部40 6で得られるときは、動作部406は位置決定結果をサーバ108の処理部404に送る、サーバ108の処理部404に送る、サーバ108の処理部404に対し動情報に基づいて位置決定結果をサーバ108のユーザ・インターフェース402を介してユーザに直接送るか、または位置決定結果328を6円8額末1040提名。

【0053】(工程図)図5〜図7は、本発明を実施するため使用されるステップを示すフローチャートである

【0054】ブロック500は概略位置取得処理の開始 を示す。

【00551プロック502はユーザ要件における位置 決定時間要求の取得を示す。プロック504は、機略位 置を得ることなく位置決定時間を予測することを示す。 【00561プロック506は、予測された位置決定時 間がユーザによって要求された位置決定時間よりも短い かどうかを判定する判定プロックである。予測された位 置決定時間が要求された時間よりも短い場合は、制御は プロック508に載され、そうでない場合はプロック5 10に該される。

【0057】ブロック508は、位置決定計算が完了したかどうかを判定する判定プロックである。完了していれば、制御はプロック512に渡され、さもない場合は、制御はブロック514に渡される。

【0058】ブロック514は、GPS状態が変化した

かどうかを判定する判定プロックである。変化した場合 は、制御はプロック504に渡され、さもない場合は、 制御はプロック508に渡される。

【0059】ブロック510は概略位置を得るための時間および費用を判定する。

【0060】ブロック516は、概略位置を得るための 計算された時間および費用はユーザ要求を満たすかどう かを判定する判定プロックである。満たす場合は、制御 はブロック518に渡され、さもない場合は、制御はプ ロック512に渡される。

【0061】プロック518は、サーバへの使用可能な 核続があるかどうかを判定する判定プロックである。 核ば、制御まプロック520に渡され、興略信意がサー バから取得され、制御は次にプロック520に渡され る。さらない場合は、制御はプロック512に渡され、 棚略的管置が展別収148年である。

【0062】図6、図7は、位置決定モード決定処理の 開始部分であるプロック600から始まる。プロック6 02はユーザ位置決定要件からの位置決定時間数求の取 得を示す。プロック604は、ネットワーク状態および ネットワークを使用する費用が与えられたときネットワークが使用可能かどうかを判定プロックであ る。ネットワークが使用可能であると判定された場合 は、割御はプロック606に減され、さもない場合はプロック608が選択され、スタンドアローン・モードが 選択された。

【0063】プロック606は、ユーザが要求した精度 がGPS端末で得られるかどうかを判定する判定プロッ クである。得られる場合は、制御はプロック610に渡 され、さもない場合は、制御はプロック612に渡さ れ、サーバ中心モードが選択される。

【0064】プロック610は、ユーザが要求した精度 を得るためのネットワーク待ち時間が許容可能であるか どうかを判定する判定プロックである。そうである場合 は、制御はプロック614に渡され、さもない場合は、 制即はプロック608に渡され、スタンドプローン・モ ードが解釈される。

【0065】プロック614は、スタンドアローン・モードにとって必要な信号レベルおよび態度が得られるかどうかを判定する判定プロックである。得られない場合は、制御はプロック616に渡され、サーバ支援モードが選択される。得られる場合は、制御はプロック618に渡され、各モードに対する位置決定時間が決定され

【00661】プロック620は、スタンドアローン・モードにおいてユーザ要件にとって十分な時間が可能であるかどうかを判定する判定プロックである。可能である場合は、プロック608でスタンドアローン・モードが選択され、さもない場合は、プロック620を使って、位置決時間を最少にするモードが選択されて

【0067】 (結論) 上れて本発明の好適次実績の形態 の説明は終了する。以下のパラグラフでは、同じ目的を 達成する別の方法を幾つか説明する。本発明はGPPシ ステムに関して説明されたが、本発明の範囲から逸脱す ることなくいかなる衛星位置決定システム (SATP S) にも修明することができる。

【0068】要するに、本発明は、GPS端末の位置を 決定するとステムを開示する。このシステムはGPS端 末とロケーション支援サーバかの成る。GPS端末は、 GPS信号を受信して処理するためのGPS部と、GP S部に外付けされて、GPS部の状態に基づいて位置決 定方式を決定する方式湾採手段と、GPS部となび方式 選択手段に結合されて、ロケーション支援サーバとの間 でデータの送受信を行なう通信システムを含む。ロケー ション支援サーバは通信ネットワークを介とてGPS端 未の通信システムと通信し、らたにロケーション支援デ 一夕を形成するための支援データ生成部と、GPS端末 との間でデータの送受信を行なうための通信制即部を含 する。

【0069】本発明の好適な実験の形態についての上記 説明は例示および説明のためになされた。包括的なも の、すなわち本発明を開示された通りの聴味に限定する ものではない。上記教示に照らして多くの変更および変 形が可能である。本発明の範囲はこの詳細と説明によっ て限定されるものではなく、むしろ頭書の特許請求の範 囲によって限定されるものである。

【図面の簡単な説明】

【図1】 セルラー環境で使用される通常のGPSアーキテクチャを示す図である。

【図2】 本発明の通信制御処理部とGPS部の間の標準的なインターフェースを示す図である。

【図3】 本発明のGPS端末の詳細を示す図である。

【図4】 本発明によるサーバを示す図である。

【図5】 本発明を実施するため使用されるステップを 示すフローチャートである。

【図6】 本発明を実施するため使用されるステップを 示すフローチャートである。

【図7】 本発明を実施するため使用されるステップを 示すフローチャートである。

【符号の説明】

102 GPS衛星

106 基地局

108 ジオロケーション・サービスセンター

204 シリアル通信

206 H/W線

306 ユーザ・インターフェース

310 処理部

312 モード決定手段 314 支援データ決定手段

202 GPS部

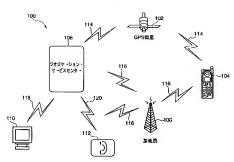
402 ユーザ・インターフェース

406 動作部

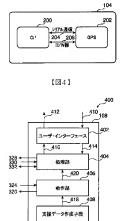
404 処理部

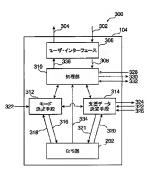
408 支援データ作成手段

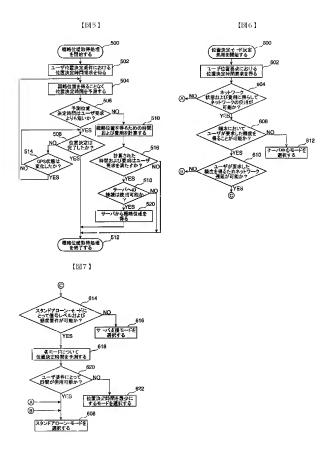












フロントページの続き

- (72) 発明者 辻本 郁夫 大阪府門真市大字門真1048番地 松下電工
- 株式会社内 (72)発明者 鈴木 淳一
- (72) 発明者 第本 淳一 375 大阪府門真市大学門真1048番地 松下電工 (72) 発明者 アシュトシュ・パンド 株式会社内 アメリカ合衆国 カリ:
- (72)発明者 チャイ・スティーヴ・チャン アメリカ合衆国 カリフォルニア州 95120 サンノゼ リーランド パーク ドライヴ 6555
- (72) 発明者 ライオネル・ジャック・ガーリン アメリカ合衆国 カリフォルニア州 9/303 パロアルト グリア ロード
 - 明者 アシュトシュ・パンド アメリカ合衆国 カリフォルニア州 95035 ミルビタス エリック サークル 7%
- Fターム(参考) 5J062 AA08 BE05 CC07 DD21 EE04 5K067 AA15 AA33 EE02 EE10 JJ52 JJ56